

(12)

DEMANDE DE BREVET EUROPEEN

(21) Numéro de dépôt: 82400615.9

(51) Int. Cl.³: **G 01 S 3/80**

(22) Date de dépôt: 02.04.82

G 01 S 5/18, G 01 S 11/00

(30) Priorité: 15.04.81 FR 8107547

(43) Date de publication de la demande:
27.10.82 Bulletin 82/43

(84) Etats contractants désignés:
DE GB IT NL

(71) Demandeur: **THOMSON-CSF**
173, Boulevard Haussmann
F-75379 Paris Cedex 08(FR)

(72) Inventeur: **Orieux, François**
THOMSON-CSF SCPI 173, bld Haussmann
F-75360 Paris Cedex 08(FR)

(72) Inventeur: **Bertheas, Jean**
THOMSON-CSF SCPI 173, bld Haussmann
F-75360 Paris Cedex 08(FR)

(54) **Système de télémétrie passive.**

(57) **Système de télémétrie pour un sous-marin comportant également un système d'écoute passive (3).**

Le système d'écoute passive comporte un circuit de formation de voies (33) dont une voie peut être sélectionnée par un signal V_N provenant d'un calculateur de poursuite (31). Deux ensembles de trois hydrophones (R_1, R_2, R_3) (R'_1, R'_2, R'_3) se trouvent respectivement à bâbord et à tribord du sous-marin. Les signaux fournis par ces récepteurs sont corrélés avec le signal de voie S_V du système d'écoute passive sélectionné fournissant les retards de ces signaux. Un calculateur (40) recevant ces valeurs de retard fournit au calculateur de poursuite les valeurs de l'angle de gisement α et de la distance du bruiteur D.

Application à la poursuite de cible par des sous-marins.

SYSTEME DE TELEMETRIE PASSIVE

La présente invention est un système de télémétrie acoustique passive pouvant fournir la direction et la distance d'une source, appelée bruiteur, émettant des signaux sonores. Ces systèmes sont utilisés principalement par les sous-marins et permettent après détection d'un ou plusieurs bruiteurs de
5 les suivre. Ces informations permettent ensuite la commande d'un système d'armes.

Il est connu de déterminer la direction et la distance d'un bruiteur, en utilisant 3 récepteurs alignés, généralement équidistants.

Les signaux reçus par les récepteurs extrêmes sont appliqués chacun à
10 un circuit de corrélation, qui reçoit par ailleurs le signal du récepteur central. Les deux signaux d'intercorrélation passent chacun par un maximum temporel, qui fournit la valeur algébrique du retard des deux signaux reçus par les récepteurs extrêmes par rapport au signal reçu par le récepteur central.

15 Un circuit de calcul permet de déterminer à partir de ces valeurs de retard la direction et la distance du bruiteur.

La précision obtenue pour les paramètres mesurés dépend du rapport entre le signal émis par un bruiteur, dans une certaine bande de fréquence, et la puissance de bruit autre que le signal utile, dans cette même bande de
20 fréquence. Ce rapport est appelé rapport signal sur bruit.

Il est connu que pour augmenter le rapport signal sur bruit (S/B) en télémétrie passive acoustique, d'utiliser comme récepteurs un ensemble de capteurs ou hydrophones formant une antenne. Le rapport S/B en sortie de l'antenne se trouve ainsi augmenté du gain d'antenne par rapport au rapport
25 S/B à l'entrée de chaque hydrophone.

Par exemple, dans certains systèmes commercialisés, chaque ensemble récepteur est constitué d'antennes, comportant plusieurs colonnes de plusieurs hydrophones chacune. Sur chaque côté du sous-marin, sont ainsi disposés trois ensembles formant antenne couvrant deux secteurs angulaires
30 de 120° , à bâbord et à tribord. Chaque antenne permet de former plusieurs

faisceaux directifs.

Dans les sous-marins munis d'un système de télémétrie passive, suivant l'art antérieur, est monté généralement en plus, un système d'écoute passive. Les signaux d'écoute passive sont traités pour former des voies angulaires d'une largeur angulaire de quelques degrés et c'est le système d'écoute passive, qui fournit dans ce cas la direction du bruiteur.

La nécessité de former des voies à la fois pour le système de télémétrie et pour celui d'écoute passive, présente l'inconvénient d'être d'une grande complexité.

Le système de télémétrie selon l'invention, remédie à cet inconvénient par le fait qu'il ne comporte pas de formation de voies à partir des signaux fournis par les récepteurs du système de télémétrie. La diminution du rapport sur bruit, qui en résulte est compensée au moins partiellement, suivant l'invention, par l'utilisation en combinaison des signaux de ces récepteurs et de ceux fournis par le système d'écoute passive, en utilisant les informations de voies préformées directives d'un système d'écoute passive.

Brièvement c'est un système de télémétrie passive utilisé notamment en acoustique sous-marine à bord des sous-marins équipés d'un système d'écoute passive à voies préformées directives, comportant au moins trois récepteurs alignés R_1, R_2, R_3 , des moyens permettant de mesurer les différences de temps d'arrivée d'un signal produit par au moins un bruiteur situé dans une direction α et à une distance D entre les récepteurs R_1, R_2 et R_2, R_3 soit respectivement Δt_{12} et Δt_{23} , des moyens permettant de calculer la direction α et la distance D à partir de ces deux différences de temps, des moyens permettant d'assurer la poursuite d'un ou de plusieurs bruiteurs, caractérisé par le fait que, les différences de temps Δt_{12} et Δt_{23} sont obtenues en mesurant les retards τ_1, τ_2, τ_3 entre d'une part le signal de voie provenant du système d'écoute passive correspondant à la voie de direction la plus proche de celle du bruiteur et d'autre part les signaux provenant du récepteur R_1 , du récepteur R_2 et du récepteur R_3 de sorte que $\Delta t_{12} = \tau_1 - \tau_2$ et $\Delta t_{23} = \tau_2 - \tau_3$.

D'autres caractéristiques et avantages ressortiront de la description qui va suivre, illustrée par les figures qui représentent :

- figure 1, le principe d'un télémètre, suivant l'art antérieur ;
- figure 2, le bloc diagramme, montrant les circuits de traitement de télémétrie, suivant cet art antérieur ;
- figure 3, le bloc diagramme, montrant le système de télémétrie, suivant l'invention ;
- figure 4, l'implantation sur un sous-marin de ce système de télémétrie ;
- figure 5, des signaux de corrélation pour deux bruiteurs ;
- figures 6 et 7, les circuits de traitement en numérique, du télémètre suivant l'invention ;
- figure 8, une variante des circuits de traitement par lignes à retard et dispositif à transfert de charge.

Les systèmes de télémétrie passive existent depuis les années 50 et sont largement répandus dans le domaine de l'acoustique sous-marine. Aux Etats-Unis par exemple, la Société Sperry a développé depuis 1956, la fabrication de systèmes de télémétrie passive destinés aux sous-marins et appelés : "Micropuffs".

La figure 1 représente un diagramme explicatif du principe de fonctionnement. On considère 3 récepteurs R_1 , R_2 et R_3 alignés. Avantageusement, ces 3 récepteurs sont équidistants de d mais ils peuvent être non équidistants, il suffit que les distances soient connues.

Soit un but I situé dans une direction repérée par un angle α , mesuré par rapport à l'alignement des récepteurs, ce but I constitue une source de bruit qui rayonne dans toutes les directions, et qui est figuré par une série d'ondes circulaires concentriques telle que O . Avec la direction considérée, le front d'onde arrive sur le récepteur R_1 en premier, puis sur le récepteur R_2 avec un retard Δt_{12} par rapport à l'instant d'arrivée sur R_1 et enfin sur le récepteur R_3 avec un retard Δt_{23} par rapport à l'instant d'arrivée sur R_2 .

On considère ce but I comme un point M , et l'on pose $|R_2 M| = D$ et soit α l'angle que fait la droite $R_2 M$ avec la droite $R_1 R_2 R_3$.

Ces différences de temps d'arrivée sur les récepteurs Δt_{12} , Δt_{23} permettent d'obtenir la direction repérée par α et la distance D d'après les expressions suivantes obtenues en première approximation :

$$\alpha = \arccos \left[\frac{c(\Delta t_{12} + \Delta t_{23})}{2d} \right]^4 \quad (1)$$

$$\text{et } D = \frac{d^2 \sin^2 \alpha}{c \Delta t_{23} - c \Delta t_{12}} \quad (2)$$

où c est la vitesse des ondes.

Pour calculer les valeurs de α et D , figure 2, on utilise deux circuits 21 et 22, comportant chacun un corrélateur et un circuit de mesure du temps, correspondant au maximum du signal d'intercorrélation. Ainsi le premier circuit, 21, reçoit les signaux des récepteurs R_1 et R_2 et fournit le temps de retard Δt_{12} . Le second circuit, 22, reçoit les signaux des récepteurs R_2 et R_3 et fournit le temps de retard Δt_{23} . Les valeurs de Δt_{12} et Δt_{23} sont appliquées au circuit de calcul 23, qui fournit, suivant les relations (1) et (2) les valeurs de α et de D .

Les erreurs sur l'angle α et sur la distance D dépendent de l'erreur δt obtenue sur la mesure de la position temporelle de chaque maximum d'intercorrélation.

L'erreur δt obtenue sur les maxima des fonctions d'intercorrélation dépend de la bande ΔF et du rapport signal sur bruit S/B suivant :

$$\delta t = \frac{K}{\Delta F \sqrt{S/B}} \quad \text{avec } K \text{ voisin de } 0,5 \quad (3)$$

En acoustique sous-marine ce bruit dépend en particulier de l'état de la mer, du trafic maritime et du bruit propre du porteur.

Pour réduire le bruit par rapport à des récepteurs omnidirectionnels, il est connu de remplacer chacun des récepteurs R_1 , R_2 et R_3 par un ensemble d'hydrophones, suivi d'une unité de formation de voies angulaires. La corrélation est effectuée entre les voies formées pour le même secteur angulaire, pour chacun des ensembles d'hydrophones.

Il est connu que dans ce cas, l'amélioration du rapport signal sur bruit est due au fait, que le bruit à considérer est celui du domaine angulaire d'une voie. Le rapport signal sur bruit est ainsi augmenté du "gain d'antenne".

Suivant l'invention on utilise trois simples récepteurs, dont les signaux sont corrélés avec un signal de voie du système d'écoute passive, qui équipe le sous-marin.

Pour ce système d'écoute passive plusieurs faisceaux directifs sont formés à partir d'une antenne, de manière à obtenir une surveillance panoramique en gisement (angle dans un plan parallèle à la surface de la mer) dans plusieurs secteurs angulaires adjacents. A chaque faisceau directif correspond un signal de voie angulaire.

On utilise un signal de voie (pris en référence) fourni par le système d'écoute passive, pour le corrélérer avec les trois signaux reçus par les trois récepteurs, formant la base de télémétrie. Les écarts de temps d'arrivée Δt_{12} et Δt_{23} sont calculés à partir des positions temporelles τ_1 , τ_2 et τ_3 des maxima des trois fonctions d'intercorrélation par les relations :

$$\Delta t_{12} = \tau_1 - \tau_2 \text{ et } \Delta t_{23} = \tau_2 - \tau_3 \quad (4) \text{ et } (5)$$

Si on considère l'intercorrélation de deux signaux dont les rapports signal sur bruit différent de K décibels, le rapport signal sur bruit résultant en sortie d'intercorrélation est augmenté de K/2 décibels.

Ainsi, le rapport S/B au niveau des intercorrélations est amélioré par le fait que le signal de voie bénéficie du gain d'antenne du système d'écoute passive. De plus, on améliore la télémétrie en présence de plusieurs bruiteurs.

La figure 3 représente schématiquement le système de télémétrie passive selon l'invention.

Ce système est par exemple monté sur un sous-marin comme indiqué par la figure 4. Deux bases de trois récepteurs alignés R'_1 , R'_2 , R'_3 et R_1 , R_2 , R_3 sont montées de chaque côté, à bâbord et à tribord, sur la longueur maximum, de manière à obtenir une longueur de chaque base de télémétrie aussi grande que possible ; leur alignement est parallèle à l'axe du sous-marin porteur, et l'angle α est le gisement. Si les récepteurs sont équidistants, la longueur de chaque base est égale à $2d$.

Sur la figure 4, on a représenté une antenne d'écoute passive 30 de forme cylindrique et située à l'avant du sous-marin.

Les systèmes de télémétrie permettent en général, d'effectuer la poursuite d'un ou plusieurs buts. Un calculateur de poursuite 31 fournit des données d'exploitation nécessaires à l'opérateur (figure 3). Ce calculateur de poursuite 31 reçoit les informations de cap θ et de vitesse du sous-marin

V.

Selon l'invention, le système de télémétrie proprement dit est utilisé en combinaison avec le système d'écoute passive. Ce dernier représenté par l'ensemble 3 comporte principalement l'antenne panoramique 30 par exemple
 5 cylindrique, et les circuits de formation de voies 33.

Les signaux reçus par les trois récepteurs R_1 , R_2 et R_3 de la base de télémétrie tribord ou R'_1 , R'_2 et R'_3 de la base de télémétrie bâbord sont amplifiés, filtrés dans la bande d'écoute du système d'écoute passive, et régulés par contrôle automatique de gain (CAG) dans l'ensemble de pré-
 10 traitement 34.

Un circuit 35 permettant de sélectionner un signal de voie S_V parmi l'ensemble des signaux de voies du système d'écoute passive est connecté en sortie des circuits de formation de voies 33. Ce circuit 35 reçoit du calculateur de poursuite, une adresse de voie W déterminée à partir du
 15 gisement α du but poursuivi.

Le gisement α du but est fourni par le calculateur de poursuite 31 à un circuit 36, qui commande le choix d'une des deux bases de télémétrie, bâbord ou tribord, suivant la valeur de α .

La valeur du gisement α est également fournie à un circuit 37 qui
 20 calcule les retards dits "grossiers" τ_1^G , τ_2^G , τ_3^G à partir de la valeur de α et des données géométriques des antennes. Ces retards estiment grossièrement les retards entre le signal de voie S_V pour la direction α et les trois récepteurs de la base.

La formation des voies angulaires est obtenue par traitement des N
 25 signaux reçus par N colonnes, parmi les M colonnes formant l'antenne, avec $N < M$.

Des lignes à retard permettent d'annuler pour un angle de gisement α les avances de ces N signaux par rapport à un point de référence M_V (figure 4). Ce point M_V varie pour les différentes voies formées.

Si x_B et y_B sont les projections du vecteur $\overrightarrow{M_V R_1}$ sur des axes x et y ,
 30 où l'axe x est parallèle à l'axe du sous-marin et l'axe y perpendiculaire à l'axe x et horizontal, et en se reportant à la figure 4, le retard τ_1^G entre le signal de R_1 est égal à $\frac{x_B}{c} \cos \alpha + \frac{y_B}{c} \sin \alpha$, où c est la vitesse du son dans l'eau.

Les valeurs x_B et y_B sont fonction également de l'angle α . τ_2^G et τ_3^G sont donnés par les relations :

$$\tau_2^G = \tau_1^G + \frac{d}{c} \cos \alpha \text{ et } \tau_3^G = \tau_2^G + \frac{d}{c} \cos \alpha$$

Le système comporte un ensemble 38 mettant en oeuvre le calcul des
5 trois fonctions d'intercorrélation entre le signal de voie S_V et chacun des trois signaux prétraités provenant des récepteurs R_1 , R_2 et R_3 où $R'_1 R'_2$ et R'_3 .

Sur la figure 3, on a représenté l'ensemble 38 comprenant trois dispositifs corrélateurs 381, 382, 383, recevant sur une entrée les signaux de
10 sortie de l'ensemble de prétraitement 34 et sur l'autre entrée, le signal de voie S_V sélectionné par le circuit 35. Les valeurs des retards "grossiers" τ_1^G , τ_2^G et τ_3^G sont introduites au niveau des corrélateurs, de manière, à recaler les signaux autour de ces retards. Ainsi, les intercorrélations sont calculées dans une plage de retards, $\pm \frac{\Delta\tau}{2}$, plus faible
15 correspondant à l'incertitude sur l'angle α et sur le site d'arrivée des rayons sonores, les différences entre τ_1^G , τ_2^G et τ_3^G n'intervenant plus.

Les trois fonctions d'intercorrélation C_1 , C_2 et C_3 , ainsi calculées autour des retards "grossiers", sont envoyées dans un circuit de mesure 39 des retards "fins" τ_1^F , τ_2^F , τ_3^F , du signal sur les trois récepteurs R_1 , R_2 et
20 R_3 , par rapport au signal de voie S_V . Ce circuit 39 met en oeuvre la recherche de la position temporelle du maximum de chaque fonction d'intercorrélation.

Les retards τ_1 , τ_2 , τ_3 des signaux reçus par les 3 récepteurs par rapport au signal de voie S_V sont alors donnés par $\tau_i = \tau_i^G + \tau_i^F$, où $i = 1, 2,$
25 3.

Les écarts de temps d'arrivée sur les trois récepteurs Δt_{12} et Δt_{23} sont donnés par les relations (4) et (5).

Par conséquent, le calculateur 40 qui reçoit les valeurs des retards "fins" et des retards "grossiers", met en oeuvre le calcul d'un gisement α_0 et d'une distance D_0 suivant les expressions (1) et (2).
30

Plusieurs valeurs du gisement α_0 et de la distance D_0 sont ensuite transmises au calculateur de poursuite 31. Ce calculateur met en oeuvre le filtrage et l'intégration des données d'angle et de distance en tenant compte du cap et de la vitesse du porteur, par exemple en utilisant l'algorithme de

Kalman. Il fournit en particulier le gisement α du bruiteur, calculé à partir de plusieurs valeurs de gisement, α_0 et la distance D à partir de plusieurs valeurs de D_0 .

L'opérateur initialise en I , la poursuite au niveau du calculateur de poursuite 31, à partir des indications du système d'écoute passive. Ainsi pour un bruiteur situé dans une voie dont la direction correspond à α_v , l'opérateur envoie un calculateur de poursuite 31, cette valeur α_v , qui constitue la valeur initiale de α .

Les systèmes d'écoute passive possèdent en général un grand gain d'antenne de manière à augmenter le rapport signal à bruit en sortie. En effet, de par leur destination, ces systèmes doivent être sensibles.

Il est connu que si l'on utilise pour former une voie, un nombre N de récepteurs distants d'au moins une demi-longueur d'onde $\lambda/2$, correspondant à la fréquence centrale de la bande d'écoute, le gain d'antenne est de l'ordre de N .

D'après les considérations précédentes sur le rapport signal sur bruit du signal d'intercorrélation, on comprendra, que le système selon l'invention permet d'améliorer la précision des mesures d'angle et de direction en bénéficiant du gain d'antenne du système d'écoute passive.

De plus, le système selon l'invention permet d'améliorer la télémétrie en présence de plusieurs bruiteurs. Sur la figure 5, on voit la fonction d'intercorrélation courbe $C_i^{(1)}$, obtenue avec deux récepteurs peu directifs en présence de deux bruiteurs. Ils sont reçus avec des niveaux très différents $M_{\alpha_1}^{(1)}$ ou $M_{\alpha_2}^{(1)}$ et leurs directions α_1 et α_2 ne sont pas séparables par la

directivité des deux récepteurs qui est large. On voit que le niveau résiduel du maximum d'intercorrélation $M_{\alpha_1}^{(1)}$ relatif au bruiteur le plus fort

masque le maximum d'intercorrélation du bruiteur le plus faible $M_{\alpha_2}^{(1)}$.

En revanche, sur la figure 5, on a représenté également la fonction d'intercorrélation $C_i^{(2)}$ obtenue avec ces mêmes deux bruiteurs entre un signal de voie dont la directivité a une largeur angulaire inférieure à $|\alpha_1 - \alpha_2|$ et un récepteur peu directif. On voit que le niveau résiduel du

maximum d'interconnexion relatif au bruiteur le plus fort $M_{\alpha_1}^{(2)}$ est atténué

par la fonction de directivité de la voie axée dans la direction α_2 , permettant d'améliorer la télémétrie du bruiteur plus faible.

5 L'antenne d'écoute passive est, par exemple, un cylindre de l'ordre de 2 mètres de diamètre, comportant sur son pourtour plusieurs dizaines de colonnes d'hydrophones équidistants, placées devant un réflecteur. Une voie est formée à partir de 24 colonnes et le gain d'antenne en gisement est de l'ordre de 17 décibels.

10 Chaque récepteur de télémétrie est formé, par exemple, d'une seule colonne d'hydrophones placée devant un réflecteur. On obtient un faisceau directif en site (angle dans le plan vertical) tandis qu'en gisement, l'angle d'ouverture est de l'ordre de 150° , ce qui conduit à un gain d'antenne en gisement d'environ 3 dB.

15 On a donc K de l'ordre de 14 décibels et d'après les enseignements précédents, le système de télémétrie proposé permet d'obtenir un rapport signal à bruit au niveau des intercorrélations supérieur de 7 dB, au rapport signal à bruit qui serait obtenu avec deux récepteurs formés d'une colonne d'hydrophones placée devant un réflecteur. Pour obtenir un rapport signal à
20 bruit identique avec un système de télémétrie classique, chaque récepteur doit être une antenne dont le gain en gisement est de 7 dB, ce qui entraîne l'utilisation de plusieurs colonnes d'hydrophones et la formation de voies directives.

25 Une réalisation préférée de l'invention utilise les techniques numériques. La figure 6 représente un exemple de réalisation des circuits qui mettent en oeuvre les intercorrélations et la mesure des retards τ_1 , τ_2 , τ_3 .

30 Le fonctionnement du système est sous contrôle d'un signal d'horloge H fourni par un générateur non représenté et il se déroule suivant des cycles de calculs successifs, chaque cycle fournissant une valeur de la direction et une valeur de la distance D d'un bruiteur poursuivi. Le cycle de calcul démarre à l'instant, où l'adresse de la voie du système d'écoute passive W et la valeur de l'angle α sont fournies au système, par le calculateur de poursuite 31 de la figure 3.

Les coordonnées x_B et y_B étant fonction de la voie sont stockées sous la forme réduite $\frac{x_B}{c}$ et $\frac{y_B}{c}$ dans la mémoire 64 dont la lecture est commandée par le numéro de la voie W.

Un circuit 610, par exemple une mémoire programmée recevant les valeurs de l'angle α , fournit les valeurs de $\sin \alpha$ et de $\cos \alpha$, qui sont multipliés dans les circuits multiplicateurs 612 et 611 par y_B/c , x_B/c , puis les résultats partiels sont additionnés par un circuit 614 pour donner le retard grossier τ_1^G . Le retard τ_2^G est obtenu par l'additionneur 615 en ajoutant à τ_1^G la quantité $\frac{d}{c} \cos \alpha$, puis τ_3^G est obtenu par l'additionneur 616 en ajoutant à τ_2^G la même quantité $\frac{d}{c} \cos \alpha$. La valeur $\frac{d}{c}$ étant fournie par une mémoire 620. Un circuit multiplicateur 613 reçoit les valeurs de $\frac{d}{c}$ et $\cos \alpha$.

Les retards τ_1^G , τ_2^G , τ_3^G ainsi obtenus sont stockés dans une mémoire tampon 65.

Par ailleurs, les signaux reçus par les récepteurs R_1 , R_2 et R_3 , et prétraités, sont échantillonnés par les convertisseurs analogiques-numériques 61.1, 61.2 et 61.3 et stockés dans des mémoires numériques 62.1, 62.2 et 62.3. Egalement, le signal de voie S_V sélectionné par le circuit 35 est stocké dans une mémoire numérique 67. Notons que dans les systèmes d'écoute passive modernes, les signaux de voies sont déjà fournis sous forme numérique. Chaque intercorrélation est calculée sur une durée de signal T grande devant le retard maximum obtenu dans la direction la plus inclinée.

Les signaux des trois récepteurs S_1 , S_2 et S_3 sont stockés dans les mémoires telles que 62.i sur une tranche de durée plus grande que T. Un calcul d'adresses des échantillons lus dans ces mémoires est effectué dans le circuit 63, qui reçoit les valeurs des retards grossiers τ_i^G . Cet adressage permet de lire dans chaque mémoire une tranche de signal S_i de durée T, décalée par rapport à la tranche T du signal S_V du retard τ_i^G .

Le calculateur 66 met en oeuvre le calcul de la fonction d'intercorrélation entre chaque signal S_i et le signal S_V sur une plage de retard $\pm \frac{\Delta \tau}{2}$. A chaque décalage τ , il effectue le produit des échantillons correspondant à la durée T et fournissant ainsi un "point" de la fonction d'intercorrélacion :

$$\sum_{t_0}^{t_0+T} S_V(t) \cdot S_i(t - \tau); \text{ à l'instant } t_0, t \text{ étant le temps.}$$

A chaque fois qu'un point de la fonction d'intercorrélation est calculé, il est envoyé dans un ensemble de circuits tel que 68.i (figure 7) mettant en oeuvre la mesure du retard fin τ_i^F . Chaque point est comparé dans un comparateur 70.i au point de valeur la plus grande à cet instant stocké dans une mémoire tampon 69.i. Cette mémoire tampon ainsi qu'un circuit de comptage et de totalisation 71.i des périodes d'horloge H sont commandés par le résultat de la comparaison. Lorsque tous les points d'une fonction ont été calculés, le compteur totalisateur 71.i fournit une estimation quantifiée de τ_i^F . Le pas de quantification en τ est égal au pas d'échantillonnage temporel des signaux S_v et S_i . La valeur finale de τ_i^F est obtenue par interpolation en utilisant les échantillons de la fonction d'intercorrélation autour du maximum trouvé. Le retard grossier correspondant τ_i^G est additionné au retard fin τ_i^F dans le circuit 72.i, pour fournir la valeur du retard τ_i qui est envoyée dans le calculateur 80.

Cet exemple de réalisation n'est pas limitatif. Ainsi, suivant un mode de réalisation préféré, le calculateur 66 et l'ensemble de circuits 68.i constituent un seul calculateur. De plus, suivant le nombre de mémoires, d'opérateurs, et de moyens d'entrée-sortie, ce calculateur peut calculer soit séquentiellement soit simultanément les trois retards τ_1 , τ_2 , τ_3 . Avantageusement, ce calculateur est un circuit microprocesseur, convenablement programmé.

Suivant un autre mode de réalisation, le calculateur 66, l'ensemble de circuits 68.i et le calculateur 80 sont constitués par un seul circuit microprocesseur.

Une variante de réalisation suivant l'invention est montrée par la figure 8, les signaux des récepteurs R_1 , R_2 , R_3 prétraités dans les circuits 34 sont retardés analogiquement dans des lignes à retard à prises 75.1, 75.2 et 75.3 dont le choix de la prise de sortie est commandé à partir des retards grossiers τ_i^G préalablement déterminés. Chaque signal S_i convenablement retardé est ensuite corrélé avec le signal de voie S_v dans un corrélateur réalisé avec des circuits à transfert de charge 76.1, 76.2 et 76.3, dont le fonctionnement est analogue à un registre à décalage et permettant de réaliser un filtre transversal dont les prises sont pondérées par des échantillons du signal S_v .

REVENDICATIONS

1. Système de télémétrie passive, pour l'acoustique sous-marine, notamment pour des sous-marins, équipés d'un système d'écoute passive (3) à voies préformées directives pour la détection d'au moins un bruiteur d'angle de gisement α , et de distance D. Ce système de télémétrie comportant au moins trois récepteurs alignés R_1 , R_2 et R_3 recevant les signaux produits par les bruiteurs ainsi que des moyens pour déterminer le retard Δt_{12} du signal reçu par le récepteur R_2 par rapport à celui du récepteur R_1 , ainsi que le retard Δt_{23} du signal reçu par le récepteur R_3 par rapport à celui du récepteur R_2 , ce système comportant également des moyens (40) pour calculer à partir des valeurs Δt_{12} et Δt_{23} les valeurs de α et de D et des moyens (31) permettant la poursuite d'un ou plusieurs bruiteurs, caractérisé par le fait que les différences de temps Δt_{12} et Δt_{13} sont obtenues en mesurant les retards τ_1 , τ_2 , τ_3 , entre d'une part le signal de voie provenant du système d'écoute passive (3) correspondant à la voie de direction la plus proche de celle du bruiteur et d'autre part les signaux provenant du récepteur R_1 , du récepteur R_2 et du récepteur R_3 de sorte que $\Delta t_{12} = \tau_1 - \tau_2$ et $\Delta t_{23} = \tau_2 - \tau_3$.

2. Système de télémétrie selon la revendication 1 caractérisé par le fait que les retards τ_1 , τ_2 et τ_3 sont obtenus en calculant les trois fonctions d'intercorrélation entre le signal de voie du système d'écoute passive et les trois signaux provenant des trois récepteurs R_1 , R_2 et R_3 .

3. Système de télémétrie suivant la revendication 2, caractérisé par le fait qu'une des voies du système d'écoute passive (3) est sélectionnée par un circuit de sélection (35) commandé par le calculateur de poursuite (31), que ce calculateur de poursuite (31) reçoit les informations de cap (θ), de vitesse du sous-marin (V) ainsi que plusieurs valeurs du gisement α_0 et la distance D_0 du bruiteur, calculés par un calculateur (40), ce calculateur recevant les valeurs de retards des signaux reçus par les récepteurs R_1 , R_2 et R_3 par rapport au signal de voie S_v fourni par le système d'écoute passive (3).

4. Système de télémétrie suivant les revendications 2 et 3, caractérisé

par le fait que le calculateur de poursuite (31) fournit la valeur du gisement α et la distance D ainsi qu'un signal W qui est appliqué à un circuit de sélection (35), qui reçoit les signaux de voies du système d'écoute passive (2) et qui sélectionne une des voies S_v à partir de l'angle de gisement α et que les signaux fournis par les récepteurs R_1 , R_2 et R_3 sont filtrés et traités dans un circuit (34) et appliqués à des corrélateurs (381, 382, 383), ces corrélateurs recevant par ailleurs le signal de voie S_v , et fournissant les fonctions d'intercorrélation (C_1 , C_2 , C_3) appliquées au circuit de calcul des retards (39).

5 5. Système de télémétrie suivant la revendication 1, caractérisé par le fait que le sous-marin comporte deux ensembles de trois récepteurs ($R_1 R_2 R_3$), ($R'_1 R'_2 R'_3$) l'un à bâbord, l'autre à tribord du sous-marin, la sélection des deux ensembles étant commandée par le calculateur de poursuite (31).

15 6. Système de télémétrie suivant la revendication 1, caractérisé par le fait qu'à partir des valeurs de l'angle de gisement α fourni par le calculateur de poursuite (31) et le signal de sélection de voie W sont calculées des valeurs dites grossières τ_1^G , τ_2^G , τ_3^G , des retards des signaux reçus par les récepteurs R_1 , R_2 et R_3 , par rapport au signal de voie sélectionné W et que les signaux fournis par les récepteurs R_1 , R_2 et R_3 sont numérisés et mis en mémoire dans les mémoires (62.1, 62.2, 62.3), la lecture de ces mémoires étant commandée par un circuit (63) qui reçoit les valeurs de retards grossiers G_1 , G_2 et G_3 et que les signaux lus dans ces mémoires (S_1 , S_2 , S_3) sont appliquées à un calculateur de corrélation (66) recevant par ailleurs les valeurs numérisées du signal de voie S_v et qu'à partir des valeurs des fonctions d'intercorrélation (C_1 , C_2 , C_3), des circuits de calcul (68.1, 68.2, 68.3) fournissent des retards "dits fins" τ_1^F , τ_2^F , τ_3^F qui ajoutés aux retards grossiers τ_1^G , τ_2^G , τ_3^G fournissent les retards qui appliqués à un calculateur (80) fournissent les valeurs de l'angle de gisement α_0 et d'une distance D_0 du bruiteur (1).

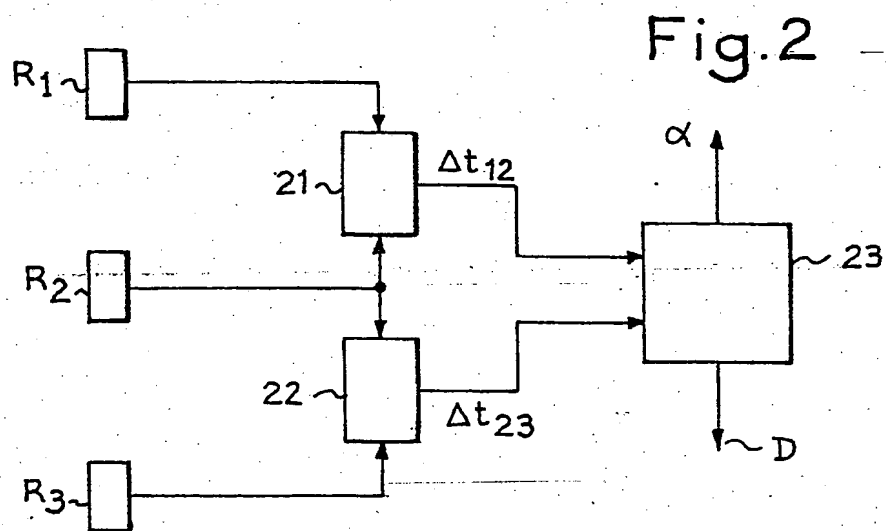
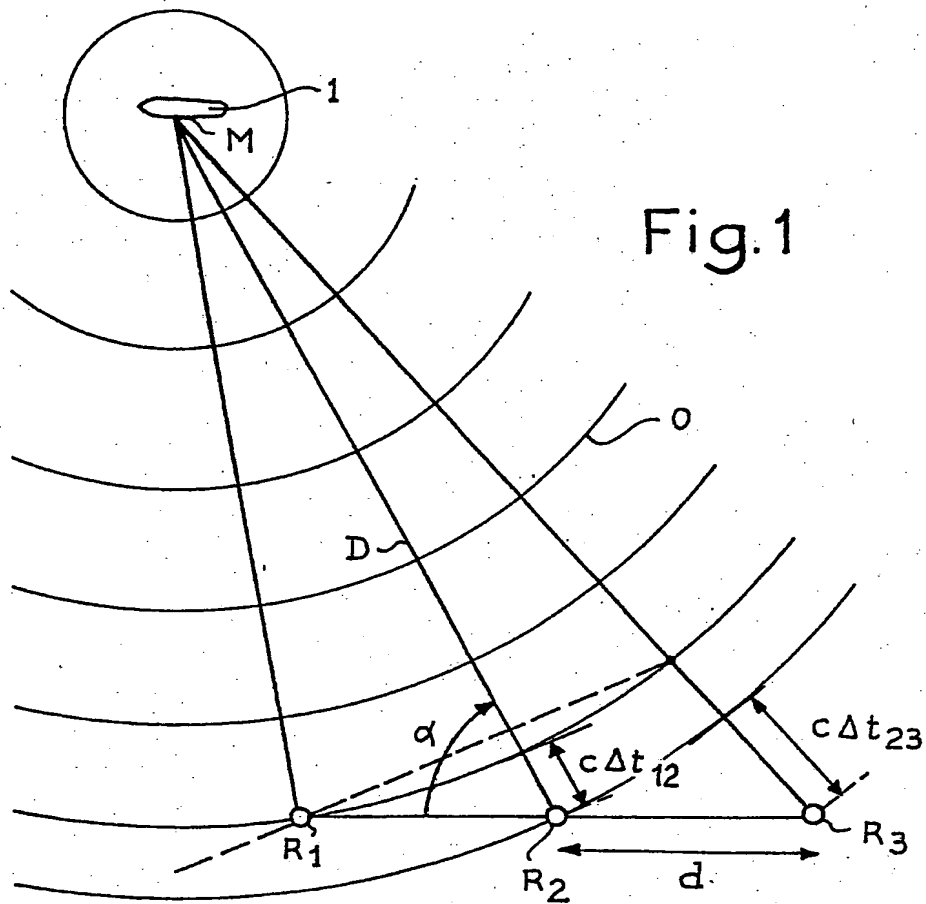
30 7. Système de télémétrie suivant la revendication 1, caractérisé par le fait que les signaux d'intercorrélation (C_1 , C_2 , C_3) entre les signaux reçus par les récepteurs R_1 , R_2 et R_3 avec un signal de voie S_v est obtenu par des dispositifs à transfert de charges (76.1, 76.2, 76.3) précédé par des lignes à

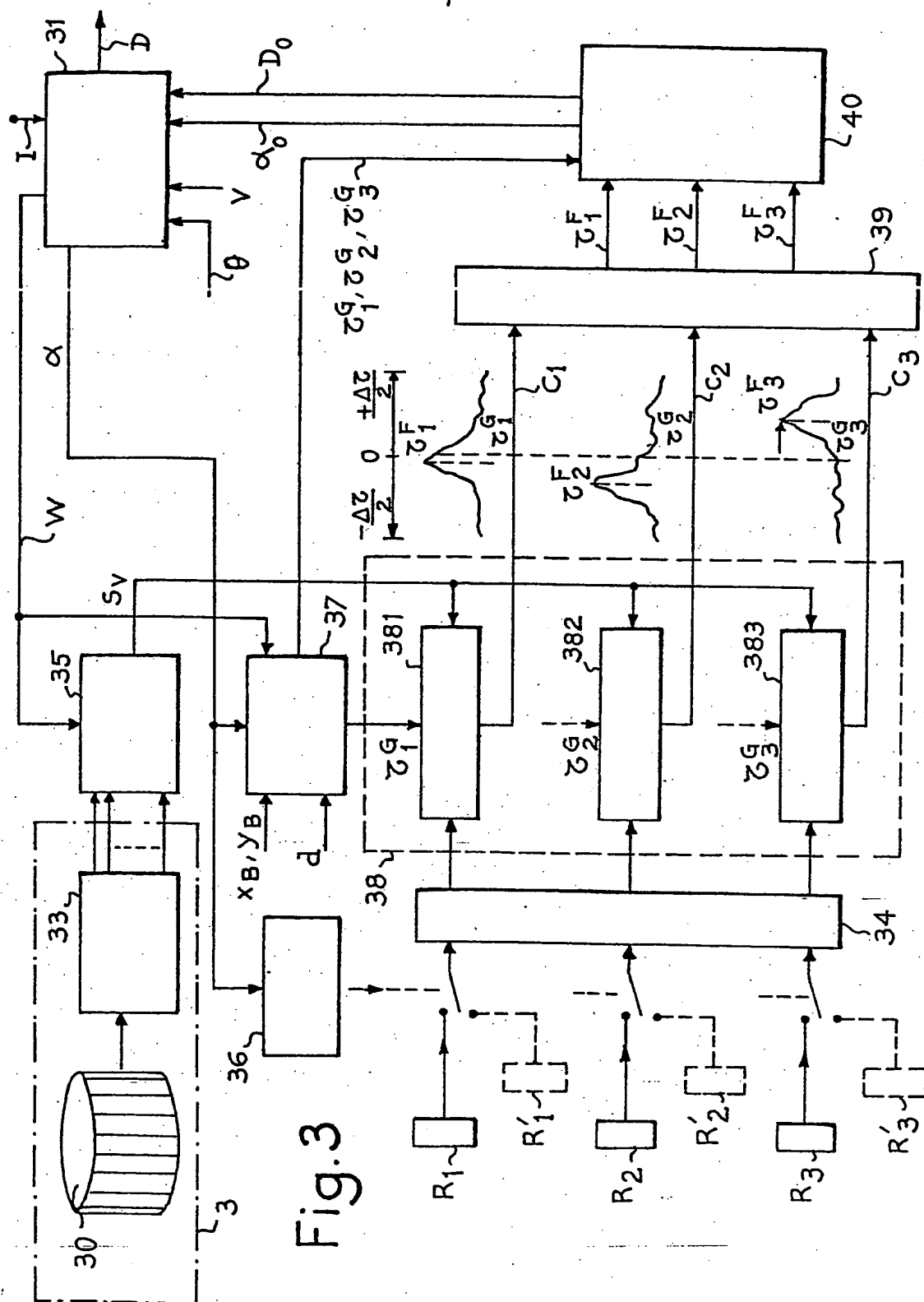
retard variables (75.1, 75.2, 75.3) qui reçoivent par ailleurs des signaux de commande de retard (τ_1^G , τ_2^G , τ_3^G) élaboré à partir du signal de voie et de l'angle de gisement α .

8. Système de télémétrie suivant la revendication 3, caractérisé par le fait que le système d'écoute passive (3) comporte une antenne (30), composée de plusieurs colonnes d'hydrophones, les signaux de ces colonnes étant appliqués en circuit de formation de voies (33).

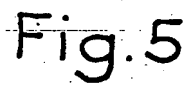
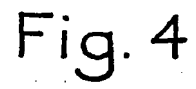
9. Système de télémétrie suivant la revendication 3, caractérisé par le fait que le calculateur de poursuite (31) fournit une valeur initiale de l'angle de gisement égale à la direction en gisement α_v de la voie dans laquelle le bruiteur est détecté.

1/6





3
F. 9



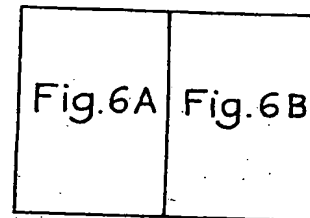


Fig. 6

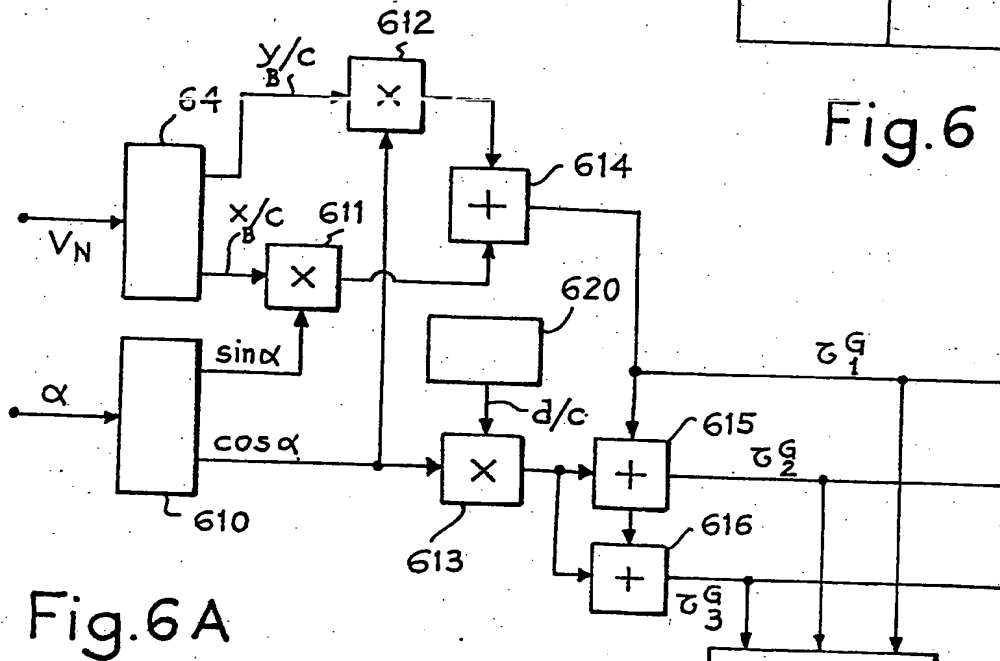
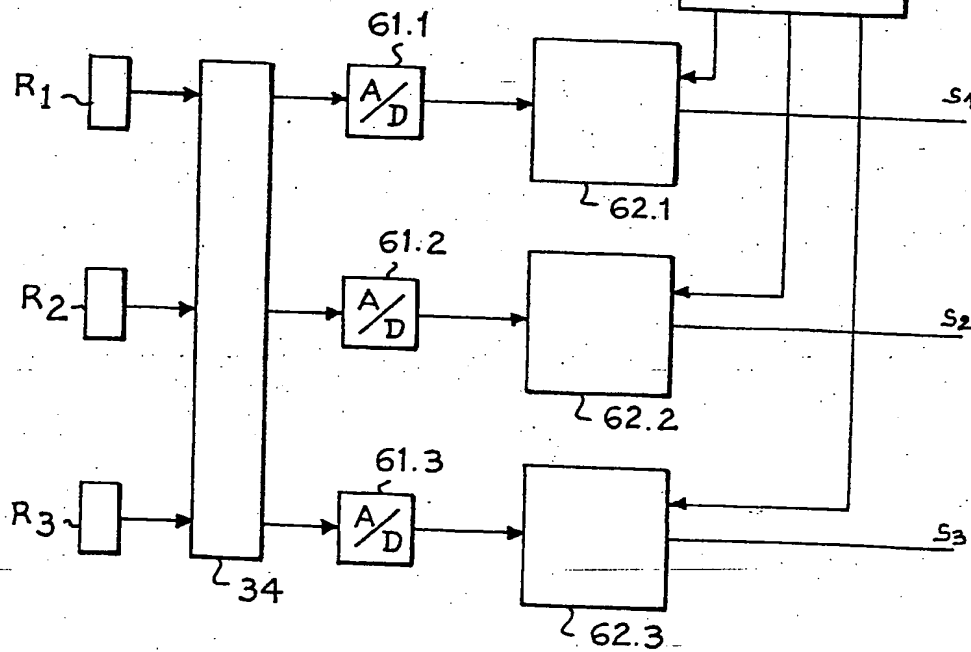


Fig. 6A



5/6

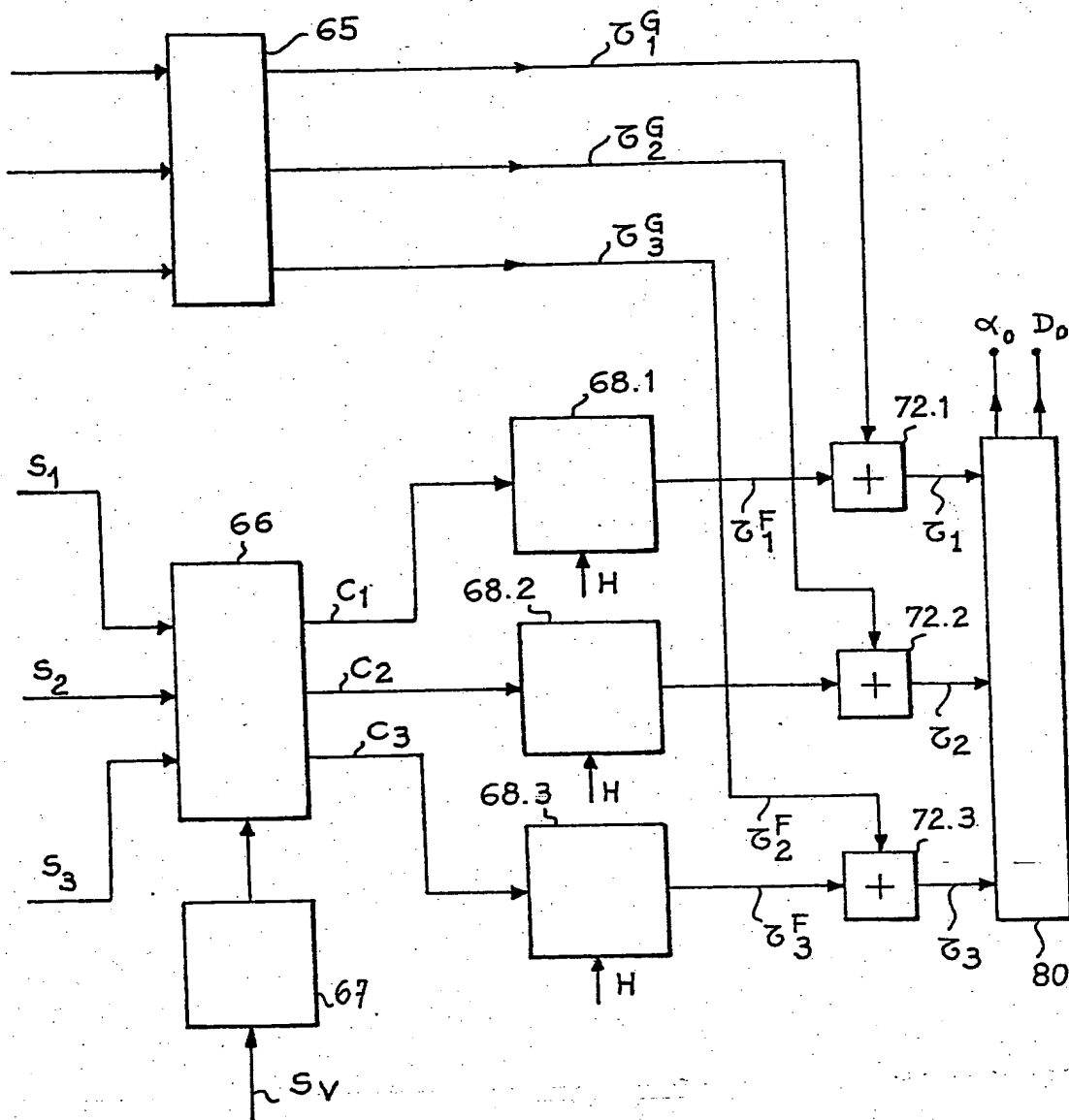


Fig. 6 B

6/6

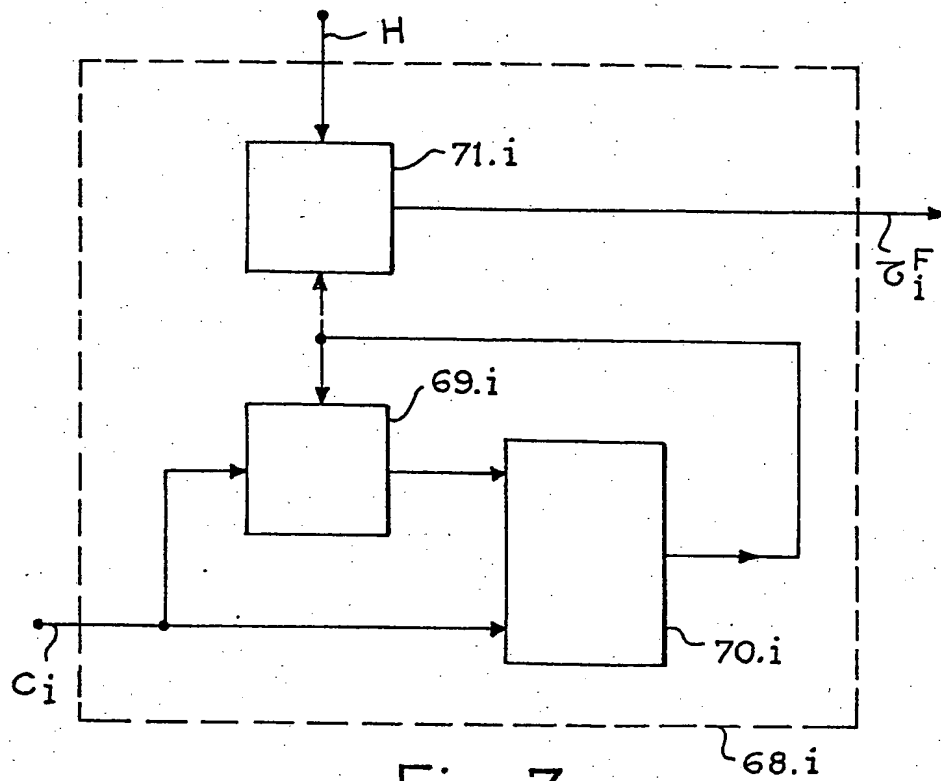


Fig. 7

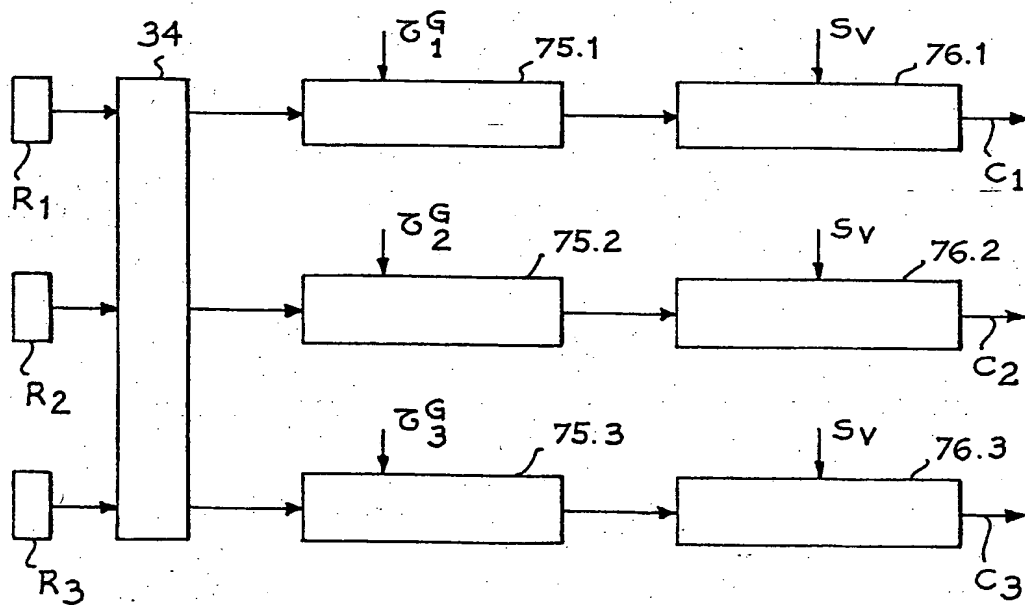


Fig. 8



Office européen
des brevets

RAPPORT DE RECHERCHE EUROPEENNE

0063517

Numéro de la demande

EP 82 40 0615

DOCUMENTS CONSIDERES COMME PERTINENTS			
Catégorie	Citation du document avec indication, en cas de besoin, des parties pertinentes	Revendication concernée	CLASSEMENT DE LA DEMANDE (Int. Cl. 3)
A	<u>US - A - 3 346 862 (RAUDSEP)</u> * colonne 5, ligne 21 - colonne 8, ligne 42 * ---	1	G 01 S 3/80 5/18 11/00
A	EASCON '79 CONFERENCE RECORD, vol. 2, IEEE NEW YORK (US) G. CLIFFORD CARTER: "Sonar signal processing for source state estimation" pages 386-395 * page 388, colonne de gauche, alinéas 3-5 * ---	1	
A	<u>US - A - 4 198 704 (MUNSON)</u> * en entier * ---	1	DOMAINES TECHNIQUES RECHERCHES (Int. Cl. 3)
A	<u>US - A - 3 978 445 (GRAVETT)</u> * en entier * ---	1	G 01 S G 10 K
A	<u>US - A - 3 947 804 (OLSON)</u> * en entier * -----	1	
Le présent rapport de recherche a été établi pour toutes les revendications			
Lieu de la recherche La Haye		Date d'achèvement de la recherche 09-06-1982	Examineur OLDROYD
CATEGORIE DES DOCUMENTS CITES X : particulièrement pertinent à lui seul Y : particulièrement pertinent en combinaison avec un autre document de la même catégorie A : arrière-plan technologique O : divulgation non-écrite P : document intercalaire T : théorie ou principe à la base de l'invention E : document de brevet antérieur, mais publié à la date de dépôt ou après cette date D : cité dans la demande L : cité pour d'autres raisons & : membre de la même famille, document correspondant			